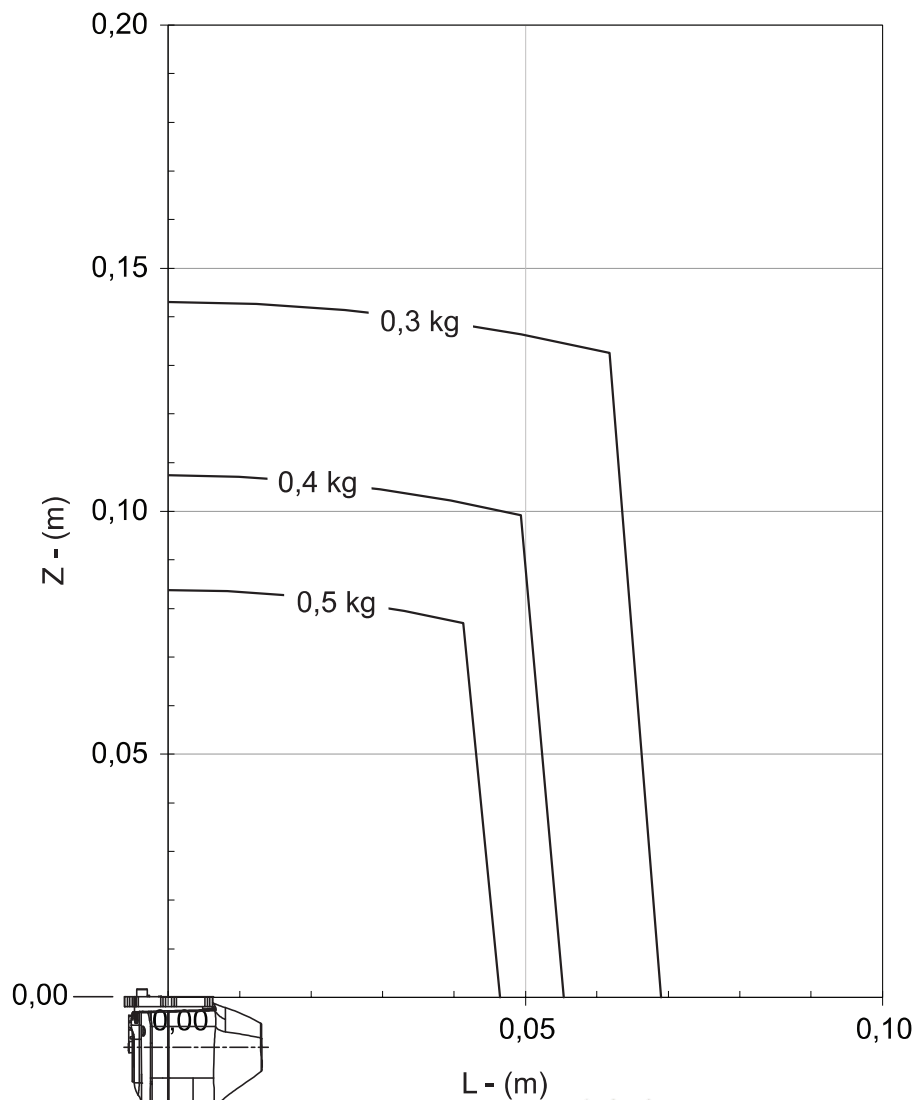


1.4.2 载荷图

IRB 14000-0.5/0.5 (无夹具)



xx150000097



L - (m)

武永康

13913235524

(微信同号)

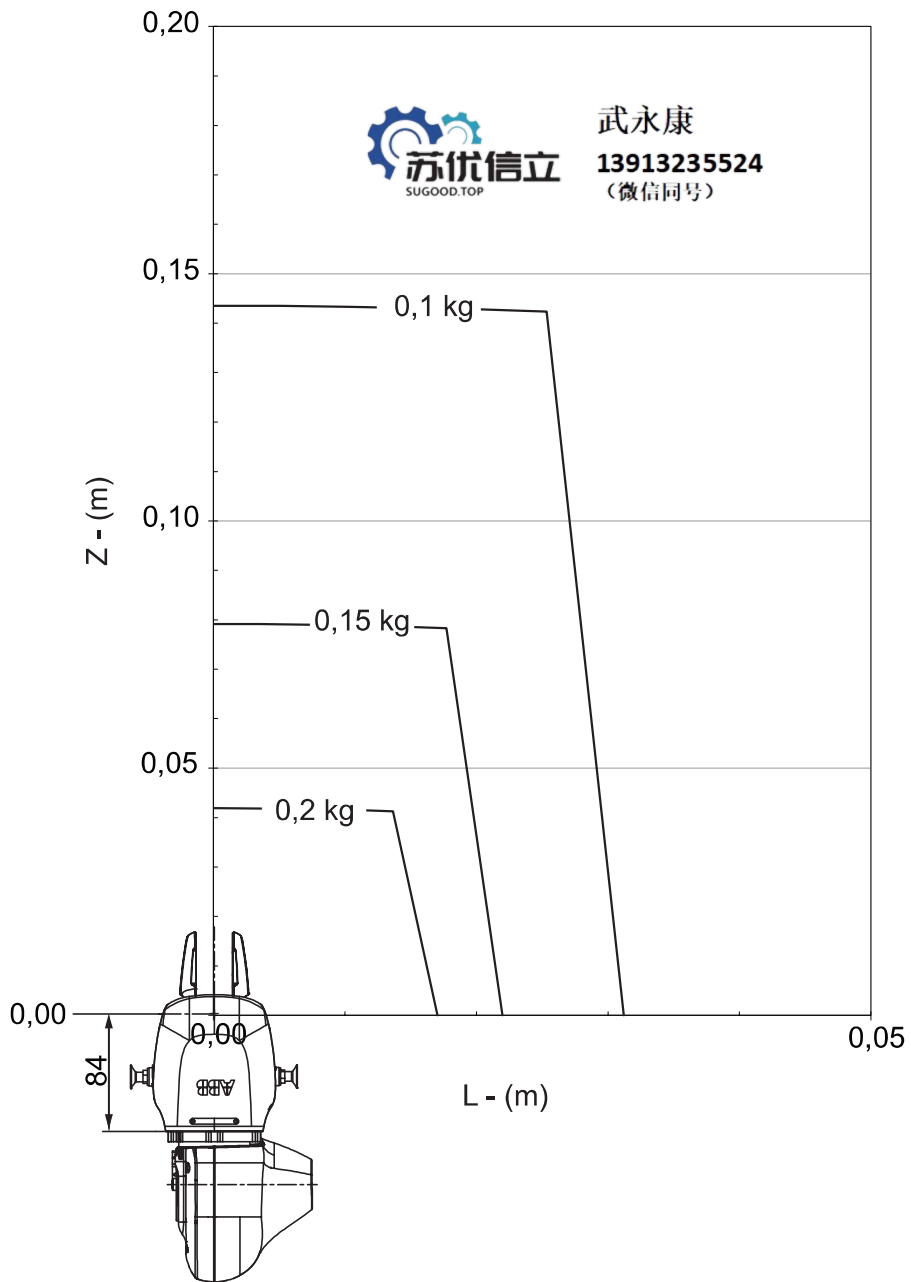
1 描述

1.4.2 载荷图

续前页

IRB 14000-0.5/0.5 (有夹具)

手动 CoG, 见下表。



xx150000501

质量 (g)	Z (mm)	L (mm)
280	47.3	13.9

带有夹具的载荷图为例，假设采用了 IRB 14000 夹具的最重选件组合（伺服 + 2 真空模块），包含手指和抽吸工具。实际载荷容量应根据机器人的载荷图以及实际夹具与末端执行器的质量数据来判断。

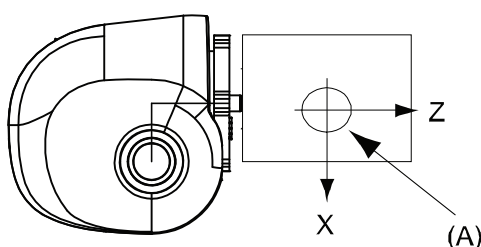
1.4.3 最大载荷和转动惯量

概述

总载荷以下列形式给出：质量以 kg 为单位、重心（Z 和 L）以 m 为单位，而转动惯量（ J_{0x} , J_{0y} , J_{0z} ）以 kgm^2 为单位。 $L = \sqrt{X^2 + Y^2}$ 。

最大运动范围

轴	机器人变型	最大值
5	IRB 14000-0.5/0.5	$J_5 = \text{质量} \times ((Z + 0.045)^2 + L^2) + \text{最大}(J_{0x}, J_{0y}) \leq 0.012 \text{ kgm}^2$
6	IRB 14000-0.5/0.5	$J_6 = \text{质量} \times L^2 + J_{0z} \leq 0.009 \text{ kgm}^2$



xx1500000774



武永康
13913235524
(微信同号)

位置	描述
A	重心
J_{0x} , J_{0y} , J_{0z}	绕 X、Y 和 Z 轴在重心处的最大转动惯量。

肘节转矩

下表显示了根据有效载荷得出的最大允许转矩。



这些值仅供参考，而不应当用于计算载荷图中的允许载荷偏移值（重心位置），原因是这些值还受限于主轴转矩和动态载荷。臂部载荷也会影响允许的载荷图，请联系您当地的 ABB 组织。

机器人变型	轴 4 和轴 5 的最大腕节转矩	轴 6 的最大肘节转矩	载荷时的最大有效转矩
IRB 14000	0.64 Nm	0.23 Nm	0.5 kg